

平成26年4月24日判決言渡

平成25年（ネ）第10086号 債務不存在確認請求本訴，損害賠償請求反訴請求控訴事件（原審・東京地裁平成19年（ワ）第2525号事件（原審本訴），平成19年（ワ）第6312号事件（原審反訴））

口頭弁論終結日 平成26年2月25日

判 決

アップルジャパン株式会社（旧商号アップルコンピュータ株式会社）訴訟承継人  
組織変更前の商号 有限会社アップルジャパンホールディングス

控訴人兼被控訴人（原審本訴原告兼反訴被告）

Apple Japan 合同会社

（以下「控訴人」という。）

訴訟代理人弁護士	長	沢	幸	男
同	長	沢	美智子	
同	矢	倉	千	栄
同	永	井	秀	人
同	金	子	晋	輔

被控訴人兼控訴人（原審本訴被告兼反訴原告）

株式会社齋藤繁建築研究所

（以下「被控訴人」という。）

訴訟代理人弁護士	上	山		浩
同	小	川	直	樹
同	井	上		拓
訴訟代理人弁理士	佐	川	慎	悟
同	小	林	基	子

主 文

1 控訴人及び被控訴人の控訴に基づき原判決主文第2，3項を次の

とおりに変更する。

(1) 控訴人は、被控訴人に対し、3億3664万1921円及び内1億1163万8369円に対する平成19年9月29日から、内1億1185万6491円に対する平成20年9月27日から、内8912万4927円に対する平成21年9月26日から、内880万8704円に対する平成22年9月25日から、内745万7557円に対する平成23年9月24日から、内775万5873円に対する平成25年3月30日から、各支払済みまでそれぞれ年5分の割合による金員を支払え。

(2) 被控訴人のその余の請求を棄却する。

2 訴訟費用は、第1審、第2審を通じてこれを60分し、その1を控訴人の負担とし、その余を被控訴人の負担とする。

3 この判決の第1項(1)のうち、被控訴人の当審での勝訴部分は、仮に執行することができる。

## 事 実 及 び 理 由

### 第1 控訴の趣旨

#### 1 控訴人の控訴の趣旨

- (1) 原判決中、主文第1項を除く控訴人敗訴部分を取り消す。
- (2) 被控訴人の反訴請求を棄却する。
- (3) 訴訟費用は第1審、第2審とも被控訴人の負担とする。

#### 2 被控訴人の控訴の趣旨

- (1) 原判決中、被控訴人敗訴部分を取り消す。
- (2) 控訴人は、被控訴人に対し、96億6335万8080円及びこれに対する平成19年3月14日から支払済みまで年5分の割合による金員を支払え。

- (3) 訴訟費用は第1審、第2審とも控訴人の負担とする。
- (4) 仮執行宣言

## 第2 事案の概要

1 原審で用いられた略語は、当審でもそのまま用いる。原判決を引用する部分では、「原告」を「控訴人」に、「被告」を「被控訴人」に改める。

2 原審の本訴は、控訴人が、発明の名称を「接触操作型入力装置およびその電子部品」とする特許権（本件特許権）を有する被控訴人に対し、控訴人の控訴人製品1及び2の輸入及び販売が本件特許権を侵害しないと主張して、本件特許権の侵害を理由とする損害賠償請求権の不存在確認を求める事案である。

また、原審の反訴は、被控訴人が、控訴人に対し、控訴人による控訴人各製品の輸入販売が本件特許権を侵害すると主張して、不法行為による損害賠償請求権に基づき、損害金627億4800万円のうち100億円及びこれに対する不法行為の日である反訴状送達の日（平成19年3月14日）から支払済みまで民法所定の年5分の割合による遅延損害金の支払を求めた事案である。

原判決は、本訴については確認の利益を欠くとしてこれを却下し、反訴については、3億3664万1920円及びこれに対する平成19年3月14日から支払済みまで年5分の割合による金員の支払を求める限度でこれを認容し、その余の反訴に係る請求を棄却した。

控訴人は、原判決が反訴の一部を認容したことを不服として（本訴を却下した判決に対する不服申立てはしていない。）、被控訴人は、原判決が反訴の一部を棄却したことを不服として、それぞれ控訴を提起した。

3 前提事実及び争点は、次のとおり改める他は、原判決の「第2 事案の概要」の「2 前提事実」及び「第3 争点」（原判決2頁7行目から6頁16行目までに記載のとおりであるからこれを引用する。

(1) 原判決2頁22行目の「本件訂正を認める旨の審決（以下「本件訂正審決」という。）をした。」を「本件訂正を認める旨の審決（以下「本件訂正審決」という。）をし、本件訂正審決は後に確定した。」に改める。

(2) 原判決6頁15行目末尾に、改行の上、次のとおり挿入する。

「(11) 本件各発明は、当業者が甲 1 3 5 に記載された発明に基づいて容易に発明をすることができたか否か（争点 2-1 1）」

(12) 本件各発明は、当業者が甲 1 3 6 に記載された発明に基づいて容易に発明をすることができたか否か（争点 2-1 2）」

(13) 請求項 2 及び 3 に係る各発明は、いわゆるサポート要件（特許法 3 6 条 6 項 1 号）を充足しないか否か（争点 2-1 3）」

### 第 3 争点に関する当事者の主張

以下のとおり付加・訂正する他は、原判決の「第 4 争点に関する当事者の主張」（原判決 6 頁 1 7 行目から 7 9 頁 1 9 行目まで）を引用する。

1 原判決 6 2 頁 1 1 行目の「本件特許発明」を「本件各発明」と改める。

2 原判決 7 7 頁 2 3 行目末尾に、改行の上、次のとおり挿入する。

「(11) 本件各発明は当業者が甲 1 3 5 に記載された発明に基づいて容易に発明をすることができたか否か（争点 2-1 1）」について

（控訴人）

甲 1 3 5 は、多モードマニピュレータに関する 1 9 9 6 年（平成 8 年）8 月 6 日付公開特許公報（米国特許公報第 5 5 4 3 5 9 2 号）である。

甲 1 3 5 には、①角度位置や距離を検出する回転エンコーダと接続された、リング状のタッチセンサーを上面に有する回転ディスクと、②このディスクに沿って均等に配置された 4 つの機械式のプッシュスイッチと真下に配置された機械的なスイッチとを有する入力装置が記載されている。

本件各発明と甲 1 3 5 記載の発明（以下「甲 1 3 5 発明」という。）との相違点は、本件発明 1 が「指先でなぞるように操作されるための所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置され、前記軌跡に沿って移動する接触点を一次元座標上の位置データとして検出するタッチ位置検知手段」（構成要件 A）を備えるのに対して、甲 1 3 5 発明では、リング状のタッチセンサーを上部に備えた回転ディスク 8 と回転エンコーダを組み合わせた機

構を採用している点のみである。

一次元のリング状のタッチセンサーで、ユーザーの指の位置や移動距離を検出する構成とすることは、甲5、甲35、甲36、甲53、甲129ないし134に現れるとおり、当業者にとって技術常識であった。さらに、回転ディスクを一次元のリング状のタッチセンサーに置き換えることも、やはり技術常識であった。とりわけ、甲135発明における入力装置の回転ディスク8は、その上部にリング状のタッチセンサーを備えている。当業者にとって、甲135発明の回転ディスク8、リング状のタッチセンサー部26及び回転エンコーダを、タッチセンサー部26と同じようにユーザーの指の位置や移動距離データを検出させる機能を持つ、一次元座標上の位置データとして検出するリング状のタッチセンサーに代替することは、当時の技術常識、両者の技術分野や装置の作用・機能の共通性からして、容易に想到することができたものである。

(被控訴人)

控訴人の主張は、時機に後れた攻撃防御方法であるから、却下されるべきである。

甲135発明では、ディスク8の上面にタッチセンサー層が設けられているが、これは二次元座標のタッチセンサーであり、タッチ位置を一次元座標上の位置データとして検出するものではない。

また、甲135発明のタッチセンサーは、円盤状であって、リング状ではない。したがって、甲135発明のタッチセンサーは、二次元座標上であらゆる方向に操作され得る構成が示されているのであって、リング状の軌道に沿って操作して一次元座標上の位置データを検知する構成は示されていない。甲135発明の多モードマニピュレータには複数のスイッチがあるが、いずれも「タッチ位置検出手段が連続して配置される軌跡に沿って」配置されていないため、本件各発明とは同構成において相違する。

甲135発明が回転ディスクと回転エンコーダを採用している理由は、操作の自由度を高めるためである。本件各発明のように操作をリング状の軌跡上に制限する

という技術の置換は、かえって自由度を制限するものとなるから甲135発明の目的に反し、阻害要因となる。また、甲135発明は表示画面上のカーソルを遠隔操作するものであるから二次元タッチセンサーは必須であり、一次元タッチセンサーに変更することはあり得ない。

(12) 本件各発明は当業者が甲136に記載された発明に基づいて容易に発明をすることができたか否か(争点2-12)について

(控訴人)

甲136は、「回転操作型スイッチおよび多方向入力装置」に関する平成8年3月8日付公開特許公報(特開平8-64079号公報)である。

甲136に記載の発明(以下「甲136発明」という。)は、下部に設けられた4つの機械式プッシュスイッチで回転を検出する回転ダイヤルを開示している。ダイヤルは中心に設けられ、4つの各プッシュスイッチは、ダイヤルの上面周縁部の押下により、それぞれオン、オフされる。

甲136発明と本件各発明との相違点は、本件各発明が「指先でなぞるように操作されるための所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置され、前記軌跡に沿って移動する接触点を一次元座標上の位置データとして検出するタッチ位置検知手段」(構成要件A)を備えるのに対し、甲136発明は、回転式のダイヤル機構と回転を検出するスイッチからなるものであり、タッチセンサーが用いられていない点のみである。

甲5、甲35、甲36、甲53、甲129ないし134に現れるとおり、一次元座標軸上の位置データを検出するリング状のタッチセンサーは公知の技術であり、当業者にとって、回転ダイヤルをリング状のタッチセンサーに置き換えることも、やはり技術常識であった。このような当時の技術常識、両者の技術分野や装置の作用・機能の共通性からして、当業者にとって、押下することで4つのプッシュスイッチをオン又はオフする機能を維持しつつ、操作体3を、上部周縁部に一次元の位置データを検出するセンサーを備えた動かない操作体にするのは、容易に想到す

ることができるといえる。

(被控訴人)

控訴人の主張は、時機に後れた攻撃防御方法であるから、却下されるべきである。  
のみならず、控訴人の主張は、以下のとおり失当である。

甲 1 3 6 発明の回転操作型スイッチは、操作体の回転操作と傾倒操作及びプッシュ操作によって、それぞれ回転検出スイッチ（27, 22）と傾倒検出スイッチ（29, 21）及びタクトスイッチ（14, 20）のオンオフを行うものであり、リング状の一次元タッチセンサーに関する記載も示唆もない。

甲 1 3 6 発明には、「指先でなぞるように操作されるための所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置され、前記軌跡に沿って移動する接触点を一次元座標上の位置データとして検出するタッチ位置検知手段」（構成要件A）との記載がないから、「リング状の軌跡に沿って」プッシュスイッチ手段の接点が配置されることもなく、「前記軌跡上における」押下によりプッシュスイッチ手段の接点のオン又はオフが行われることもない。仮に回転可能に支持された操作体3を、前記リング状の一次元タッチ位置検知手段に代えて動かない操作体にすると、2つの回転検出スイッチだけでなく、4つの傾倒検出スイッチまで操作できなくなり、甲 1 3 6 発明の目的を達成できないことになる。

したがって、本件各発明は甲 1 3 6 発明から容易に想到できるものではない。

(13) 請求項2及び3に係る発明は、サポート要件（特許法36条6項1号）を充足しないか否か（争点2-13）について

(控訴人)

本件特許の請求項2及び3に係る発明の「前記プッシュ手段が4つであること」（構成要件G）は、本件明細書の発明の詳細な説明の欄に記載がなく、サポート要件（特許法36条6項1号）を充足しない。

本件図面中の【図21】及び本件明細書の【0034】には、4つの接点を持つ

1つのプッシュスイッチしか示されていない。【図21】の84は、「接点」であり、4つの「接点」は、「プッシュスイッチ」と同じではない。【図21】のキートップ80の上方には、平行な下向きの4本の矢印が描かれており、キートップ80は傾斜することなく均等かつ一様に下方に変位することが分かるから、4つの接点は4つの別々のプッシュスイッチではなく、1つのプッシュスイッチに付けられた4つの接点であることは明らかである。【0034】には、4つの接点は「センサーの接点84」として記載されている。一方、プッシュスイッチ手段は、「キー」であるとされているから、指先と同じくらいのサイズであり、接点の内の一つだけを起動させることは困難である。

(被控訴人)

本件明細書には、4つの接点が同一で単一のオンオフ情報しか検知できないと限定する記載はなく、そのような限定をすべき根拠もない。【図21】には、4個の「接点84」を備えた「接触操作型入力装置」が記載されており、また、【0034】の記載を考慮すれば、各接点84が接合し又は離れた状態を検知するためには、各接点84がそれぞれ独立に接合し又は離れる構造を備える必要があり、このことからすれば本件明細書には「4つのプッシュスイッチ手段」が記載されていると合理的に理解される。」

3 原判決78頁14行目末尾に、改行の上、次のとおり挿入する。

「遅延損害金は、各事業年度期間中の4月1日から発生すると解すべきである。」

4 原判決79頁16行目末尾に、改行の上、次のとおり挿入し、同17行目冒頭の「(3)」を「(5)」と改める。

「(3) 実施料相当額の算定方法としては、その他に、控訴人各製品の売上高に実施料率と寄与度を乗じる方法も考えられる。この方法による場合の寄与度としては、クリックホイールの平均購入価格を控訴人各製品の平均販売価格で除した割合を採用すべきである。」

(4) 仮に不法行為が成立するとする場合には、遅延損害金は、各期の末日を起算



日とするべきである。」

#### 第4 当裁判所の判断

1 当裁判所の判断は、次のとおり付加訂正する他は、原判決の「第5 当裁判所の判断」の「1」ないし「3」(原判決79頁21行目から150頁17行目まで)に記載のとおりであるから、これを引用する。

2 原判決104頁5行目から同13行目までを次のとおり改める。

「ウ 相違点について

甲5発明は、「従来のジョグ機能を備えたスイッチにおいて複雑であった機械的構造をできるだけ電氣的構造及びソフトウェア処理することによって、薄型で低価格のデジタルスイッチを実現する」ことを課題とするものである。そうすると、仮に控訴人の主張するとおりタッチ位置を検出する機能とプッシュスイッチ機能を別個の部品により構成することが公知の技術であったとしても、そのような技術を甲5発明に適用すれば、結果として構造が複雑になり厚くなるのであるから、そのような技術を甲5発明に適用することには阻害要因があるというべきである。よって、相違点2に係る構成が容易想到とはいえない。

したがって、本件各発明は、甲5発明及び技術常識に基づいて、当事者が容易に発明をすることができたとはいえない。」

3 原判決145頁13行目から同14行目までを、次のとおり置き換える。

「(11) 本件各発明は当業者が甲135に記載された発明に基づいて容易に発明をすることができたか否か(争点2-11)について

ア 時機に後れた攻撃防御方法

控訴人は、当審に至って甲135を提出し、甲135発明から本件各発明が容易想到であった旨の主張をした。同主張及び証拠の提出について、原審において提出できなかった事情を見出すことはできないから、これらの主張等は、少なくとも重大な過失により時機に後れて提出された防御方法に該当すると認められる筋合いである。しかし、同主張及び立証は、いずれも、訴訟の完結を遅延するまでもなく失

当であることが明らかであるから、却下をせずに判断することとした。

なお、控訴審に至って提出した甲 1 3 6 に基づく本件各発明が容易想到であった旨の防御方法についても、却下をせずに判断することとした(争点 2 - 1 2)。

イ 甲 1 3 5 の記載及び甲 1 3 5 発明の技術内容

(ア) 甲 1 3 5 の記載

甲 1 3 5 には次のとおりの記載がある(訳文による。図 1 は、本判決添付の別紙のとおり)。

「[57] 要約

本発明を具体化したマニピュレータは、シャフトによって軸の周りに回転するように取り付けられるとともに、ホーム位置への弾性のある復帰運動を伴って回転の中心を旋回することができるディスクと、前記ディスクの前記軸との関係で角度位置を割り出す検出器と、前記回転の中心に対する前記ディスクの向きを検出するひずみゲージと、前記シャフトの向きに関するデータを考慮した動作モードから、前記ディスクの角度位置に関するデータを考慮した動作モードへの切り換えのための可逆スイッチと、これらのデータの一方または他方を確定させるためのスイッチを備える。本発明は、とりわけ画面上のカーソルの遠隔操作に当てはまる。」(第 1 頁右欄)

「発明の背景

1. 技術分野

本発明は、例えばプロセッサに組み合わされたディスプレイ上のカーソルのリモートコントロール、駆動、または操作など、多数の用途に使用することができる複数の動作モードを持つマニピュレータに関する。」(第 4 頁左欄)

「好適な実施形態の詳細

図 1 に示される例では、マニピュレータ 1 は、プロセッサ 3 と組み合わせた表示装置である画面 2 上に表示されたカーソル C を、確実に操作できるようにしたものである。

このマニピュレータは、平行六面体形状のケース 4 を備えており、ケース 4 の上面 5 に、管状の回転シャフト 7 を枢動および軸方向に摺動させることができる垂直方向の中央軸受 6 が取り付けられている。

回転シャフト 7 は、その上端に、上面 5 に平行に広がる回転ディスク 8 を支持している。

シャフトとディスクとの集合体 7、8 の軸方向の位置が、同軸に上面 5 とディスク 8 との間に配置された圧縮ばね 9 によって維持されている。

管状のシャフト 7 は、上面 5 とディスクとの間の実質的に中間に位置する薄肉部 10 を備えている。この薄肉領域が、いわば枢支ピンと同様の弾性接続を形成し、この弾性接続によって、ディスク 8 とシャフト 7 の上部とで形成される集合体を、例えばディスク 8 の周辺に加えられる軸方向の圧力の作用のもとで、回転中心 0 を中心にして枢動させることができる。

ディスク 8 は、管状のシャフト 7 の内部空間に連絡する同軸な中央空洞 11 をさらに備えており、この中央空洞 11 に、シャフト 14 と一体の同軸な押しボタン 13 がばね 12 による復帰運動を備えつつ伴摺動可能に取り付けられている。」(第 5 頁左欄)

「さらに、前記ケース 4 は、以下を収容している。

- ・管状のシャフト 7 によって管状のシャフト 7 と同軸に支持されたエンコーダホイール 16 に対向して配置された検出器 15。

- ・管状のシャフト 7 の直下に配置され、ディスク 8 に圧力が加えられることによってシャフト 7 がばね 9 の作用に逆らって下方へと所定の行程を超えて移動するとき、シャフト 7 によって操作されるマイクロスイッチ 17。

- ・管状のシャフト 7 の下端から外へと突き出している棒 14 の端部の直下に配置され、押しボタン 13 に圧力が加えられたときに操作されるマイクロスイッチ 18。」

(第 5 頁左欄～同頁右欄)

「ディスク 8 の上面を、ディスク 8 に近接または接触する指または手の存在また

は後者がかすったことも検出することができるタッチセンサー層 2 1 によって覆うことができる。」(第 5 頁右欄)

「操作者が、カーソルを現在の地点 A から地点 X に向かって移動させようと望む場合、最初にキー T<sub>1</sub> に圧力を加えることによって該当の動作モードを選択し、次いで自身の指をディスク 8 上に置く。タッチセンサー層 2 6 が、指の存在を検出し、プロセッサ 3 に対してカーソル C の中心を通過し、カーソル C に与えられた最後の向きを示す軸 Δ、を(破線で)表示するように伝える。

次いで、操作者がディスク 8 を枢動させると、この枢動の角度データが検出器 1 5 によってプロセッサ 3 へと送信されることで、前記軸が中心 O を中心にして枢動させられる。

当然ながら、操作者は、軸 A が到達すべき地点 X を通過するまで、この枢動を続けることができる。

次いで、操作者は、ディスク 8 へと圧力を加え、スイッチ 1 7 の切り換えを生じさせる。スイッチ 1 7 がプロセッサ 3 へと信号を送信し、プロセッサ 3 が、到達すべき地点 X の方向の軸 Δ に沿ったカーソル C の移動を指令する。

ひずみゲージ 1 9 が使用される場合には、カーソル C の移動の速度を、ディスク 8 に加えられる力に比例させることができる(ゲージ 1 9 によって検出される力の各々の値を、所定の前進速度の値に対応させることができる)。

ひとたびカーソル C が必要な地点 X に達すると、操作者は、押しボタン 1 3 を押してスイッチ 1 8 の切り換えを生じさせることで、カーソル C の位置を確定させることができる。この確定については、プロセッサ 3 によってカーソル C の座標を考慮に入れ、画面上で地点 X の位置を目立たせ、軸 Δ を消去することによって表わすことができる。」(第 6 頁左欄～同頁右欄)

(イ) 甲 1 3 5 発明の内容

上記(ア)の記載によれば、甲 1 3 5 発明は、次のとおりのものであると認められる。

「タッチセンサー層 2 6 によって覆われた回転ディスク 8 と、

回転中心0の近傍に設けられた管状のシャフト7の直下に配置され、前記回転ディスク8に圧力が加えられることによって前記管状のシャフト7がばね9の作用に逆らって下方へと所定の行程を超えて移動するときに、前記管状のシャフト7によって操作されるマイクロスイッチ17とを有し、

前記マイクロスイッチ17は、前記回転ディスク8とは別個に配置され、

操作者が指を前記回転ディスク8上に置くと、前記タッチセンサー層26が指の存在を検出し、前記指で前記回転ディスク8を枢動させると、エンコーダホイール16と組み合わせた検出器15によってこの枢動の角度データがプロセッサ3へと送信されることで、軸Δが枢動させられ、次いで、操作者が前記回転ディスク8へと圧力を加えることにより、前記マイクロスイッチ17の切り換えを生じさせ、軸Δに沿ったカーソルCを移動させる

多モードマニピュレータ。」

ウ 本件各発明と甲135発明との相違点に係る容易想到性の有無

(ア) 対比

甲135発明の「角度データ」は、回転ディスク8を枢動させた角度データであるから「一次元座標上のデータ」といえる。甲135発明の「タッチセンサー層26によって覆われた回転ディスク8」は、「エンコーダホイール16」及び「検出器15」と協働して、一次元座標上のデータ（角度データ）を検出するものであるから、甲135発明の「回転ディスク8」、「エンコーダホイール16」及び「検出器15」と、本件各発明の「タッチ位置検知手段」とは、「一次元座標上のデータを検出する一次元座標上データ検出手段」で共通する。甲135発明の「マイクロスイッチ17」は、回転ディスク8に圧力が加えられると、管状のシャフト7によって操作されるものであって、その動作上、接点を有していることは明らかであるから、接点のオンまたはオフを行うプッシュスイッチ手段といえ、この接点のオンまたはオフの状態は保持されているといえる。甲135発明の「多モードマニピュレータ」は、指を接触させて操作し、カーソルCを移動させるための角度データをプ

ロセッサ 3 に送信するものであるから、「接触操作型入力装置」といえる。

(イ) 一致点

以上によれば、本件各発明と甲 1 3 5 発明の一致点は、次のとおりである。

- a 一次元座標上のデータを検出する一次元座標上データ検出手段と、
- b 接点のオンまたはオフを行うプッシュスイッチ手段とを有し、
- c 前記プッシュスイッチ手段の接点が、一次元座標上データ検出手段とは別個に配置されているとともに、前記接点のオンまたはオフの状態が、保持されており、かつ、
- d 前記一次元座標上データ検出手段の押下により、前記プッシュスイッチ手段の接点のオンまたはオフが行われる、
- e 接触操作型入力装置。

(ウ) 相違点

また、本件各発明と甲 1 3 5 発明の相違点は次のとおりである。

① 相違点 1

一次元座標上データ検出手段について、

本件各発明は、「指先でなぞるように操作されるための所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置され、前記軌跡に沿って移動する接触点を一次元座標上の位置データとして検出する」(構成要件 A) のに対し、

甲 1 3 5 発明は、「回転ディスク 8」、「エンコーダホイール 1 6」及び「検出器 1 5」で構成され、「回転ディスク 8」の枢動の一次元座標上のデータ（角度データ）を「エンコーダホイール 1 6」及び「検出器 1 5」で検出するものの、「回転ディスク 8」の「タッチセンサー層 2 6」は、指の存在を検出するのみであって、「指先でなぞるように操作される」ものではなく、「所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置され」るものでもなく、「前記軌跡に沿って移動する接触点を一次元座標上の位置データとして検出する」

ものでもない点。

② 相違点2

本件各発明は、「前記タッチ位置検知手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡に沿って、前記プッシュスイッチ手段の接点が、前記連続して配置されるタッチ位置検出センサーとは別個に配置されているとともに、前記接点のオンまたはオフの状態が、前記タッチ位置検出センサーが検知しうる接触圧力よりも大きな力で保持されて」（構成要件C）いるのに対し、

甲135発明は、「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）の接点が、一次元座標上データ検出手段（「回転ディスク8」、「エンコーダホイール16」及び「検出器15」）とは別個に配置されているとともに、前記接点のオンまたはオフの状態が、保持されて」いるものの、「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）の接点」が、「前記タッチ位置検知手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡に沿って」、「タッチ位置検出センサーとは別個に配置されている」ものではなく、「前記接点のオンまたはオフの状態が、前記タッチ位置検出センサーが検知しうる接触圧力よりも大きな力で保持されて」いるものでもない点。

③ 相違点3

本件各発明は、「前記タッチ位置検知手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡上における前記タッチ位置検出センサーに対する接触圧力よりも大きな接触圧力での押下により、前記プッシュスイッチ手段の接点のオンまたはオフが行われる」（構成要件D）のに対し、

甲135発明は、「前記一次元座標上データ検出手段（「回転ディスク8」、「エンコーダホイール16」及び「検出器15」）の押下により、前記プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）の接点のオンまたはオフが行われる」ものの、「タッチ位置検出センサー」を有していないから、「前記タッチ位置検知手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡上における前記タッチ位置検出センサーに対する接触圧力よりも大きな接触圧力での押下により、前記プッシュスイ

タッチ手段の接点のオンまたはオフが行われる」ものではない点。

④ 相違点4

本件各発明は、接触操作型入力装置を用いた「小型携帯装置」（構成要件F）であるのに対し、

甲135発明の「多モードマニピュレータ」は、接触操作型入力装置ではあるものの、その適用対象として、「小型携帯装置」に用いられるのか不明である点。

⑤ 相違点5

本件発明2は、「前記プッシュスイッチ手段が4つである」（構成要件G）のに対し、

甲135発明は、「プッシュスイッチ手段」（マイクロスイッチ17）が「1つ」である点。

エ 甲135発明との相違点に係る容易想到性の判断

当裁判所は、本件各発明は、甲135発明及び出願前の公知技術に基づいて、当業者であれば容易に想到し得るとはいえないと判断する。その理由は、以下のとおりである。

(ア) 出願前の公知技術について

① 甲35（特開平6-111695号公報）

甲35には、従来のジョグダイヤル状スイッチは、操作パネル部1に設けられた回転部材3とロータリエンコーダ5によって構成されていたが（【0003】）、可動部分である回転部材3を必要としていることから、部品点数が増加し、操作パネル部1の薄型化を図る上でも妨げであったため（【0012】）、操作パネル部1の操作面に、指でなぞる複数のセンサ部31を菊花状に配置して構成されるタッチ式のスイッチ部30を設けることによって、回転方向や回転量を検出するVTR等の操作を行うジョグダイヤル状スイッチが記載されている。

また、甲35には、各センサー部31の表面にガイド溝やガイド突起を設けることも記載されているから（【0020】～【0021】、【図5】、【図6】）、「所定の



幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置されている」といえる。

そして、甲35のジョグダイヤル状スイッチは、VTRやCDプレーヤ等のコマ送りやボリュームのアップ/ダウン等を行うものであり(【0002】)、センサー部31を指でなぞることにより検出される回転方向や回転量は、「一次元座標上の位置データ」といえる。

② 甲133 (実開平5-36623号公報)

甲133には、従来、ハンドル(ジョグシャトル)を設けた遠隔操作装置があったが(【0004】)、ハンドルを設けた場合、遠隔操作装置が大型化するばかりでなく、部品点数も増加し、部品の消耗も激しく遠隔操作装置の寿命が短くなるという課題があったため(【0005】)、タッチスイッチSW1～SW12を円周状に配置し(【0027】、【図8】)、このタッチスイッチを円周状になぞることにより(【0006】)、ジョグ機能を実現するビデオコントローラが記載されている。

また、甲133【図8】のタッチスイッチSW1～SW12を円周状に配置した態様は、「所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置されている」といえる。

そして、甲133のビデオコントローラは、再生画像のコマ送りやコマ戻しを行うものであり(【0001】～【0004】)、タッチスイッチSW1～SW12をなぞることにより検出される回転方向や回転量は、「一次元座標上の位置データ」といえる。

③ 甲132 (特開平9-185444号公報)

甲132には、回転板3の円周方向に沿って、複数の開閉接点を配列し、回転板3上に設けられたハンドル4を操作体(指)で操作することにより回転板3を回転させ、前記複数の開閉接点は、操作体(指)の位置に応じて択一的に閉動作することにより、入力可能な文字や記号等の情報群が周方向に沿って表記された文字盤7の文字や記号を選択する入力装置が記載されており(【0010】、【0012】、【0

【014】、【図1】、【図2】)、また、別の実施例として、回転板3とハンドル4に代えて、リング状の静電パッド3'を用い、指が円軌道上を移動するように案内されることにより、開閉接点を択一的に閉動作すること(【0027】、【図5】)も記載されている。

また、甲132【図5】の静電パッド3'の態様は、「所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置されている」といえる。

そして、甲132の入力装置において、文字盤7は、文字や記号等の情報群が回転板3や静電パッド3'と同一周方向に連続的に配置し(【図2】)、回転板3を回転させたり、静電パッド3'上で指を回転させたりすることにより、文字や記号が選択されるから、検出される回転量は、「一次元座標上の位置データ」といえる。

④ 前記①ないし③のとおり、「一次元座標上の位置データ」を検出するために、回転体を回転させる代わりに、所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続して「タッチ位置検出センサー」を配置し、「タッチ位置検出センサー」を指でなぞる構成を採用することは、本件特許出願時、公知の技術であったと認められる。

(イ) 甲135発明との各相違点に係る容易想到性の検討

① 相違点2について

まず、相違点2のうち、本件各発明の「・・・前記軌跡に沿って、前記プッシュスイッチ手段の接点が、・・・配置されている・・・」に係る部分について検討する。

本件各発明において、「指先でなぞるように操作されるための所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡」については、「リング状」との語からしても、回転中心の近傍の領域は除外されている。

これに対し、前記イのとおり、甲135発明の「プッシュスイッチ手段(マイクロスイッチ17)」は、「回転中心0の近傍に設けられた管状のシャフト7の直下に配置され、前記回転ディスク8に圧力が加えられることによって前記管状のシャフ

ト7がばね9の作用に逆らって下方へと所定の行程を超えて移動するとき、前記管状のシャフト7によって操作される」ものであるから、甲135発明の「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）」は、管状のシャフト7の直下で回転中心0の近傍に位置する。

そうすると、甲135発明の「回転ディスク8」に代えて、前記(ア)において認定した「タッチ位置検知手段」の「タッチ位置検出センサー」を配置したとしても、甲135発明の回転中心0の近傍に設けられた「管状のシャフト7」の直下に配置される「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）の接点」は、軌跡に沿って配置されているということにはならない。

したがって、甲135発明について、前記(ア)において認定した公知の技術を適用したとしても、相違点2に係る構成に至ることはない。

のみならず、甲135発明において「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）」を管状のシャフト7の直下で回転中心0の近傍の位置に配置することは、回転ディスク8に圧力が加えられた際に管状のシャフト7が下方へと所定の行程を超えて移動することによって回転ディスク8に加えられた圧力によりマイクロスイッチ17に切り替えを生じさせるための必須の構成である。そうすると、甲135発明においてマイクロスイッチ17を、管状のシャフト7の直下で回転中心0の近傍以外の位置である「軌跡」に沿って配置することには、阻害要因があるものでもある。

## ② 相違点3について

前記①のとおり、「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）の接点」は、軌跡に沿って配置されているとはいえないから、甲135発明において、相違点3に係る構成を採用することも、当業者において容易に想到し得るとはいえない。

## ③ 相違点5について

前記イのとおり、甲135発明の「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）」は、「管状のシャフト7」によって操作されるものである。

ここで、「プッシュスイッチ手段（マイクロスイッチ17）」は、「管状のシャフト7」によって操作されるものであるから、管状のシャフト7の底面に対向させて1つ備えていればよく、複数備える必要性はなく、これを複数備える構成は、いずれの証拠にも記載も示唆もされていない。

(ウ) そうすると、甲135発明において、相違点5に係る構成を採用することは、当業者であれば容易に想到し得るとはいえない。

(12) 本件各発明は当業者が甲136に記載された発明に基づいて容易に発明することができたか否か（争点2-12）について

ア 甲136の記載及び甲136発明の内容

(ア) 甲136の記載

甲136には次のとおりの記載がある（図1、図2は、本判決添付の別紙のとおり）。

「【0001】

【産業上の利用分野】本発明は、操作体を回転操作することにより接点を切換える回転操作型スイッチ、および操作体を回転または傾倒操作することにより種々の接点を切換える多方向入力装置に関する。」

「【0004】

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、前述した従来の多方向入力装置では、駆動体の回転によって動作されるスイッチ素子として水平タイプのタクトスイッチを用いているため、スイッチがオンした後のオーバーストロークが得られず、操作体を回転操作するオペレータにとっては操作感触が悪いという問題があった。このような問題は多方向入力装置に限らず、操作体を回転操作することによってタクトスイッチを動作する回転操作型スイッチ全般について発生する。」

「【0006】本発明は、このような従来技術の実情に鑑みてなされたもので、その第1の目的は、操作感触の良好な回転操作型スイッチを提供することであり、その第2の目的は、部品点数や組立工数を削減でき、薄型化に好適な多方向入力装置

を提供することにある。」

「【0009】

【作用】 駆動体を正逆いずれかの方向へ回転操作すると、弾性基板に設けられた突出部（第1の突出部）の側面が駆動体により押圧され、該突出部は押圧側を支点として反対側に傾倒するため、突出部の内底面に設けられた可動接点が絶縁基板上に設けられた固定接点に接触し、回転検出用のスイッチがオン状態となる。ここで、可動接点は突出部の中心に対して偏心した位置に設けられているため、突出部の少ない傾倒量でも固定接点に接触し、可動接点が固定接点に接触した後も、突出部が弾性変形してオーバーストロックを得られる。また、上述した駆動体への回転操作力を解除すると、突出部は自身の弾性力により傾倒前の姿勢へ戻るため、可動接点が固定接点から離間し、当初のスイッチオフの状態に復帰する。

【0010】 一方、駆動体を任意方向に傾倒すると、傾倒方向に位置する第2の突出部の天面が駆動体により押圧され、該第2の突出部は座屈変形するため、第2の突出部の内底面に設けられた可動接点が絶縁基板上に設けられた固定接点に接触し、傾倒検出用のスイッチがオン状態となる。また、上述した駆動体への傾倒押圧力を解除すると、第2の突出部は自身の弾性力により座屈前の姿勢へ戻るため、可動接点が固定接点から離間し、当初のスイッチオフの状態に復帰する。」

「【0018】 次に、このように構成された多方向入力装置の動作について説明する。図1は非操作状態を示し、この場合、駆動体2の押圧部14とタクトスイッチ20のステムとの間にはクリアランスが形成され、該タクトスイッチ20はオフ状態である。また、第1の突出部26の可動接点27と絶縁基板4上の固定接点22、および第2の突出部25の可動接点29と絶縁基板4上の固定接点21はいずれも離間しており、回転検出スイッチと傾倒検出スイッチは共にオフ状態である。なお、第2の突出部25の環状部28の下面は絶縁基板4の表面から若干量離間しており、その間隔は前述した押圧部14とタクトスイッチ20のステムとの間のクリアランスとほぼ同じに設定されている。

【0019】図1に示す非操作状態から、オペレータが操作体3を正逆いずれかの方向、例えば図3の時計回り方向に回転すると、操作体3に一体化された駆動体2は支点0を通る軸線を中心に同方向に回転する。この場合、合成樹脂材からなる駆動体2とシリコンゴム等からなる弾性基板5との摩擦係数の違いにより、滑性リング6は弾性基板5に対して回転せず、駆動体2の各腕部15の下面が滑性リング6の上面を回転摺動する。このようにして駆動体2が回転すると、振りばね17はその一端がピン9に圧接することにより蓄勢され、また、駆動体2の両押圧部16の一方がこれに対向する弾性基板5の第1の突出部26を押圧するため、図6の2点鎖線で示すように、該第1の突出部26の薄肉部26aは押圧側を支点として斜めに座屈変形し、その時に生起するクリック感触が駆動体2と操作体3を介してオペレータに伝達される。このように第1の突出部26が傾倒すると、該第1の突出部26の底面に設けた可動接点27がこれに対向する固定接点22に接触して一方の回転検出スイッチがオンとなるが、前述したように、可動接点27は第1の突出部26の中心に対して押圧側から離れる方向に偏倚しているため、第1の突出部26の少ない傾倒量でも固定接点21に接触し、可動接点27が固定接点21に接触した後も、第1の突出部26が弾性変形してオーバーストロークを得られる。

【0020】そして、操作体3に対する上記回転操作力を除去すると、駆動体2は振りばね17の蓄勢力により図3の状態に回転復帰し、第1の突出部26も自身の弾性によって図6の実線で示す位置に自動復帰するため、可動接点27が固定接点22から離間して回転検出スイッチは元のオフ状態に戻る。なお、上記とは逆に、オペレータが操作体3を図3反時計回り方向に回転すると、振りばね17はその他端がピン10に圧接することにより蓄勢され、弾性基板5のもう1つの第1の突出部26が駆動体2の他の押圧部26によって押圧されるため、他方の回転検出スイッチがオンとなる。

【0021】また、図1に示す非操作状態から、オペレータが操作体3の任意の周辺部、例えば操作体3の左上端部を押圧すると、操作体3と駆動体2は支点0を

中心として同図の2点鎖線で示す方向に傾倒し、駆動体2の各腕部15のうち図1の左側に位置する腕部15が、滑性リング6を介してその下方に位置する第2の突出部25を押圧する。この時、弾性基板5の第1の突出部26は滑性リング6の切欠き6a内に位置しているため、滑性リング6が傾倒しても第1の突出部26には何ら押圧力は作用しない。このようにして第2の突出部25が腕部15によって押圧されると、該第2の突出部25は、まず外側薄肉部25aが変形して環状部28が絶縁基板4に当接した後、図7に示すように内側薄肉部25bが座屈変形し、その時に生起するクリック感触が駆動体2と操作体3を介してオペレータに伝達される。そして、第2の突出部25が座屈すると、該第2の突出部25の底面に設けた可動接点29がこれに対向する固定接点21に接触して任意の傾倒検出スイッチがオンとなるが、前述したように、この可動接点29は弾性基板5の外側に向かうに従って絶縁基板4から離れるように傾斜しているため、可動接点29は固定接点21に対して平行な状態で接触する。

【0022】そして、操作体3に対する上記傾倒操作力を除去すると、第2の突出部25の自身の弾性により傾いていた駆動体2と滑性リング6が図1に示す位置まで上昇し、可動接点29が固定接点21から離間して傾倒検出スイッチは元のオフ状態に戻る。なお、オペレータが操作体3の他の周辺部を押圧して傾倒した場合、その傾倒方向に位置する1つもしくは2つの第2の突出部25が上記と同様にして動作し、他の傾倒検出スイッチがオンとなる。」

「【0028】

【発明の効果】以上説明したように、本発明の回転操作型スイッチによれば、水平タイプタクトスイッチを用いることなく、弾性基板に設けられた突出部を駆動体によって傾倒することによって、オーバーストロック付きの接点切換え機構を実現できるため、操作感触を高めることができる。

【0029】また、本発明の多方向入力装置によれば、絶縁基板上に載置された弾性基板に回転検出スイッチと傾倒検出スイッチの各可動接点を設けることができ

るため、部品点数や組立工数を削減できると共に、薄型化を図ることができる。」

(イ) 甲 1 3 6 発明の内容

上記(ア)によれば、甲 1 3 6 発明の内容は、次のとおりと認められる。

「正逆いずれかの方向に回転する操作体 3 と、

弾性基板 5 に配置され、前記操作体 3 に一体化された駆動体 2 の腕部 1 5 により押圧される第 2 の突出部 2 5 と、当該第 2 の突出部 2 5 の底面に設けた 4 つの可動接点 2 9 と、これに対向する絶縁基板 4 に配置された 4 つの固定接点 2 1 とを有し、

前記操作体 3 を正逆いずれかの方向に回転させると、前記駆動体 2 に配置された押圧部 1 6 によって、前記弾性基板 5 に設けられた第 1 の突出部 2 6 が押圧されることにより、該第 1 の突出部 2 6 の底面に設けた可動接点 2 7 が、これに対向する前記絶縁基板 4 に配置された固定接点 2 2 と接触し、

前記操作体 3 の任意の周辺部を押圧すると、前記第 2 の突出部 2 5 の底面に設けた前記可動接点 2 9 が、これに対向する前記絶縁基板 4 に配置された前記固定接点 2 1 と接触する、

多方向入力装置。」

イ 本件各発明と甲 1 3 6 発明との相違点に係る容易想到性の有無

(ア) 対比

甲 1 3 6 発明の「操作体 3」は、押圧操作されるものであり、本件各発明の「タッチ位置検知手段」も、指の接触圧力により押下されるものであるから、両者は、「押下体」で共通する。

甲 1 3 6 発明の「可動接点 2 9」及び「固定接点 2 1」は、操作体 3 の任意の周辺部の押圧により接触するものであるから、両者は合わせて、「接点のオンまたはオフを行うプッシュスイッチ手段」といえ、両者のオンまたはオフの状態は保持されているといえる。

甲 1 3 6 発明の「多方向入力装置」は、「接触操作型入力装置」といえる。

(イ) 一致点



以上によれば、本件各発明（gについては、本件発明2について）と甲136発明の一致点は、次のとおりである。

- a 押下体と、
- b 接点のオンまたはオフを行うプッシュスイッチ手段とを有し、
- c 前記プッシュスイッチ手段の接点が、前記押下体とは別個に配置されているとともに、前記接点のオンまたはオフの状態が、保持されており、かつ、
- d 前記押下体の押下により、前記プッシュスイッチ手段の接点のオンまたはオフが行われる、
- e 接触操作型入力装置。
- g 前記プッシュスイッチ手段が4つである

(ウ) 相違点

また、本件各発明と甲136発明の相違点は次のとおりである。

① 相違点1

押下体について、

本件各発明は、「指先でなぞるように操作されるための所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置され、前記軌跡に沿って移動する接触点を一次元座標上の位置データとして検出する」(構成要件A)のに対し、

甲136発明は、「指先でなぞるように操作されるための所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続してタッチ位置検出センサーが配置されるものではなく、「前記軌跡に沿って移動する接触点を一次元座標上の位置データとして検出する」ものでもない点。

② 相違点2

本件各発明は、「前記タッチ位置検知手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡に沿って、前記プッシュスイッチ手段の接点が、前記連続して配置されるタッチ位置検出センサーとは別個に配置されているとともに、前記

接点のオンまたはオフの状態が、前記タッチ位置検出センサーが検知しうる接触圧力よりも大きな力で保持されて」（構成要件C）いるのに対し、

甲136発明は、「プッシュスイッチ手段の接点（可動接点29，固定接点21）」が、「押下体（操作体3）」とは別個に配置されているとともに、前記接点のオンまたはオフの状態が、保持されているものの、「タッチ位置検出センサー」を有していないから、「プッシュスイッチ手段の接点（可動接点29，固定接点21）」が、「前記タッチ位置検出手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡に沿って」、「前記連続して配置されるタッチ位置検出センサーとは別個に配置されている」ものではなく、「前記接点のオンまたはオフの状態が、前記タッチ位置検出センサーが検知しうる接触圧力よりも大きな力で保持されて」いるものでもない点。

### ③ 相違点3

本件各発明は、「前記タッチ位置検出手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡上における前記タッチ位置検出センサーに対する接触圧力よりも大きな接触圧力での押下により、前記プッシュスイッチ手段の接点のオンまたはオフが行われる」（構成要件D）のに対し、

甲136発明は、「前記押下体（操作体3）」の押下により、「前記プッシュスイッチ手段の接点（可動接点29，固定接点21）」のオンまたはオフが行われるものの、「前記タッチ位置検出手段におけるタッチ位置検出センサーが連続して配置される前記軌跡上における前記タッチ位置検出センサーに対する接触圧力よりも大きな接触圧力での押下により、前記プッシュスイッチ手段の接点のオンまたはオフが行われる」ものではない点。

### ④ 相違点4

本件各発明は、接触操作型入力装置を用いた「小型携帯装置」（構成要件F）であるのに対し、

甲136発明の「多方向入力装置」は、接触操作型入力装置ではあるものの、そ

の適用対象として、「小型携帯装置」に用いられるのか不明である点。

ウ 甲 1 3 6 発明との相違点に係る容易想到性の判断

当裁判所は、本件各発明は、甲 1 3 6 発明及び出願前の公知技術に基づいて、当業者であれば容易に想到し得るとはいえないと判断する。その理由は、以下のとおりである。

(ア) 出願前の公知技術について

前記(11)エのとおり、「一次元座標上の位置データ」を検出するために、回転体を回転させる代わりに、所定の幅を有する連続したリング状に予め特定された軌跡上に連続して「タッチ位置検出センサー」を配置し、「タッチ位置検出センサー」を指でなぞる構成を採用することは、本件特許出願時、公知であったと認められる。

(イ) 甲 1 3 6 発明との各相違点に係る容易想到性の検討

① 相違点 1 について

甲 1 3 6 発明は、「従来の多方向入力装置では、駆動体の回転によって動作されるスイッチ素子として水平タイプタクトスイッチを用いているため、スイッチがオンした後のオーバーストロークが得られず、操作体を回転操作するオペレータにとっては操作感が悪い」(【0004】)という課題があったため、その課題を解決し、「操作感の良好な回転操作型スイッチを提供すること」(【0006】)を目的とするものである。

そうすると、甲 1 3 6 発明の「操作体 3」について、前記課題や目的とは関連のない相違点 1 に係る構成を採用しようとする必要性は何ら存在しない。

甲 1 3 6 発明は、「操作体 3」、「駆動体 2」及び「第 1 の突出部 2 6」を備え、「操作体 3」を回転させることにより、一体化された「駆動体 2」も回転し、「第 1 の突出部 2 6」が押圧されるから、「操作体 3」が回転することを前提とするものである。

これに対し、前記公知技術は、「タッチ位置検出センサー」を用いるものであって、回転体を回転させないものである。

そうすると、甲 1 3 6 発明に、「タッチ位置検出センサー」を用いる前記公知技術

を適用すると、「操作体3」を回転させないことになり、甲136発明の課題や目的に反することになるから、前記公知技術を適用することには阻害要因があるといえる。

したがって、甲136発明において、相違点1に係る構成を採用することは、当業者において容易に想到し得るとはいえない。

② 相違点2及び相違点3について

前記①のとおり、甲136発明において、「タッチ位置検出センサー」を採用することは阻害要因があるといえるから、相違点2及び相違点3に係る構成を採用することも、当業者において容易に想到し得るとはいえない。

エ 小括

したがって、本件各発明は、甲136発明及び公知技術に基づいて、当業者であれば容易に想到し得るものであるとはいえないから、この点に関する控訴人の主張は採用の限りではない。

(13) 請求項2及び3に係る発明は、サポート要件（特許法36条6項1号）を充足しないか否か（争点2-13）について

控訴人は、「前記プッシュ手段が4つである」（構成要件G）ことは、本件明細書の発明の詳細な説明の欄に記載がなく、サポート要件（特許法36条6項1号）を充足しないと主張する。

しかし、本件明細書の【0034】には、「キートップ80をプッシュしたときにセンサーの接点84が接合したり・・・もしくは逆に離れるようにするものであっても良い。」との記載があること、本件図面中の【図21】(a)に4つの下向き矢印に加えて、キートップ80に4つの白抜き矢印が記載されていることを考慮すると、4つの接点84は、それぞれ別個に作動するものと考えられる。したがって、「プッシュ手段が4つである」ことは本件明細書の発明の詳細な説明の欄に記載されていると認められ、この点に関する控訴人の主張も採用の限りではない。

(14) そうすると、本件特許は、特許無効審判により無効にされるべきものと認

めることはできない。」

4 原判決145頁16行目から同20行目までを次のとおり改める。

「(1) 証拠(甲95, 98, 127, 128, 計算鑑定の結果)及び弁論の全趣旨によれば, 平成18年10月1日から平成25年3月30日までのうちの各始期から各終期までの間の控訴人各製品の日本国内における売上高(消費税抜き)及び消費税込みの売上高は, 本判決添付の別表の該当欄記載のとおりであると認められる。」

5 原判決147頁21行目から同24行目までを次のとおり改める。

「ウ 平成19年9月から発売が開始されたiPod touchではクリックホイールが採用されず, タッチパネルが採用されている(乙26)。タッチパネルはプッシュスイッチを有するものではなく, また, タッチパネルによる操作方法は, タッチパネル向けに最適化されており, コンテンツをCover Flowで表示するには, iPod touchを横に回転させ, アルバムカバーをブラウズするには, 左右にドラッグするか, フリックし, 任意のトラックを再生するには, 再生したいトラックをタップする等というものであって, クリックホイールによる操作とは大幅に異なる(甲138)。そうすると, タッチパネルとクリックホイールとは, 小型携帯装置の入力手段であるという程度の共通性しか見出せず, 両者が代替手段の範疇にあるとは認められない。」

6 原判決150頁15行目から17行目までを, 次のとおり改める。

「(4) そうすると, 被控訴人が受けた損害の額は, 次の計算式のとおり, 3億3664万1921円(円未満四捨五入)となる。

(計算式) ●(省略)●円×●(省略)●%

= 3億3664万1921円

(5) 平成18年10月1日から平成25年3月30日までのうちの各始期から各終期までの間の控訴人各製品の日本国内における売上高(消費税抜き)及び消費税込みの売上高は, 本判決添付の別表の該当欄記載のとおりであると認められると

ころ、各期間のうちのいつそれぞれの売上があったかを認定するに足りる的確な証拠はないから、遅延損害金については、各期間の終期から発生するとするのが相当である。」

7 以上によれば、反訴に係る被控訴人の請求は、3億3664万1921円及び内1億1163万8369円に対する平成19年9月29日から、内1億1185万6491円に対する平成20年9月27日から、内8912万4927円に対する平成21年9月26日から、内880万8704円に対する平成22年9月25日から、内745万7557円に対する平成23年9月24日から、内775万5873円に対する平成25年3月30日から、各支払済みまでそれぞれ年5分の割合による金員の支払を求める限度で理由があるから、この限度で認容すべきところ、これと異なる原判決は変更すべきであるから、主文のとおり判決する。

知的財産高等裁判所第1部

裁判長裁判官

---

飯 村 敏 明

裁判官

---

小 田 真 治

裁判官八木貴美子は差し支えのため署名押印することができない。

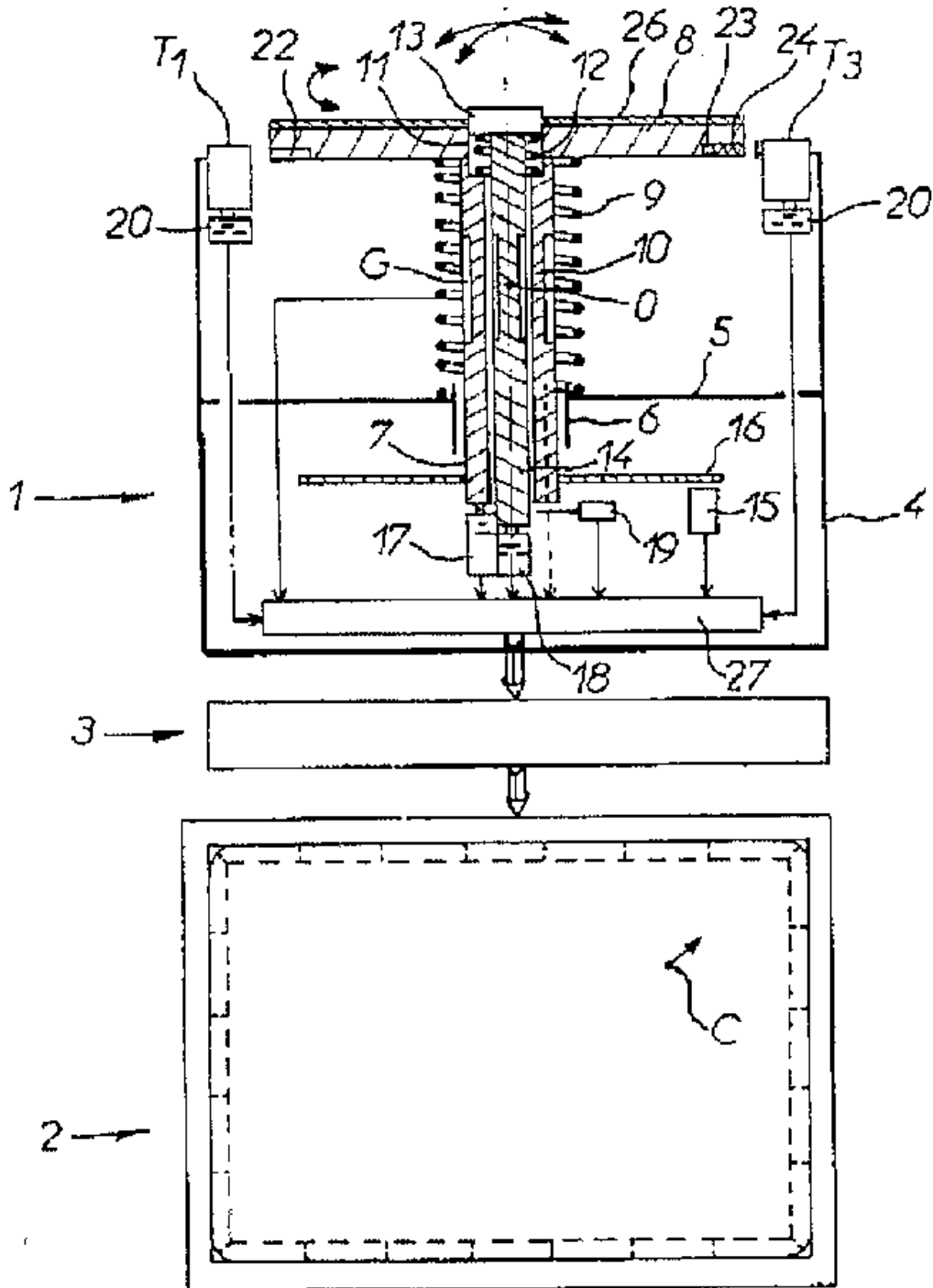
裁判長裁判官

---

飯 村 敏 明

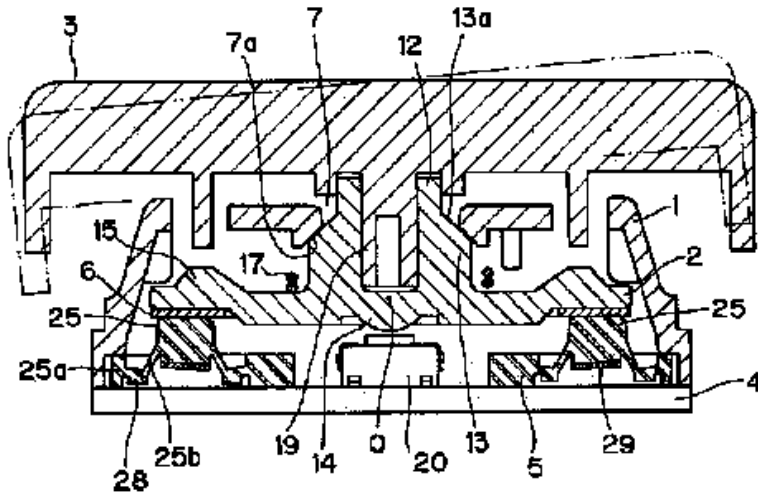
(別紙)

甲135の図1

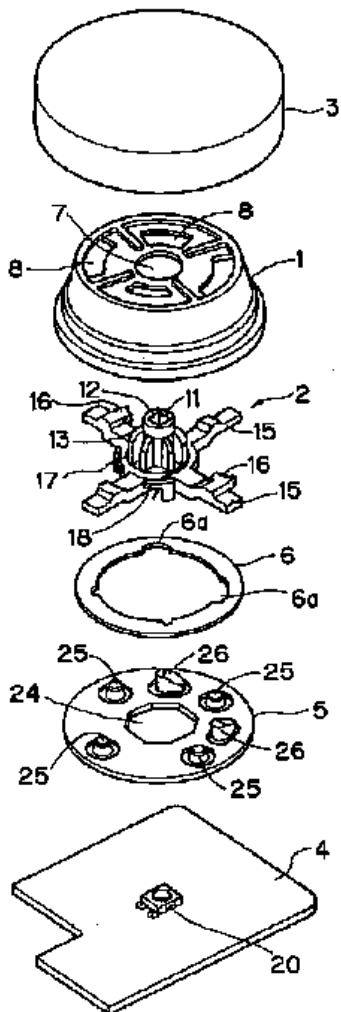




甲 1 3 6 の図 1



甲 1 3 6 の図 2



(別表)

省 略